

⑯ BUNDESREPUBLIK  
DEUTSCHLAND



DEUTSCHES  
PATENT- UND  
MARKENAMT

⑰ Gebrauchsmuster  
⑯ DE 297 23 597 U 1

⑮ Int. Cl. 6:  
H 02 K 41/02  
B 60 L 13/03

⑯ Aktenzeichen: 297 23 597.4  
⑯ Anmeldetag: 10. 11. 97  
aus Patentanmeldung: 197 49 609.1  
⑯ Eintragungstag: 22. 10. 98  
⑯ Bekanntmachung im Patentblatt: 3. 12. 98

⑯ Inhaber:  
Siemens AG, 80333 München, DE

⑯ Linearmotor

DE 297 23 597 U 1

DE 297 23 597 U 1

Beschreibung

Linearmotor

5 Die Erfindung betrifft einen Linearmotor.

Aus der Offenlegungsschrift DE 42 41 085 A1 ist ein Linearmotor bekannt, dessen Stator Nuten zur Aufnahme von Formspulen aufweist. Die Fixierung der Formspulen in den Nuten erfolgt  
10 durch vorgefertigte Zahnpkopfelemente. Die Gestaltung dieser Art der Fixierung ist konstruktiv sehr aufwendig. Außerdem können Biegevorgänge zu Beschädigungen der Formspulen führen.  
Aus der Fachliteratur „Wicklungen für flache Ständer und Scheibenläufer“ von H. Sequenz (Seite 284f) ist eine Zweischichtwicklung bekannt, die auf einen Stator aufgebracht wird und als ganzes imprägniert wird. Eine Anpassung an eine  
15 geänderte Aufgabenstellung des Linearmotor ist nicht möglich.

Der Erfindung liegt die Aufgabe zugrunde, einen Stator eines  
20 Linearmotors zu schaffen, der modular aufgebaut, jederzeit erweiterbar und einfach zu fertigen ist. Außerdem soll der Stator für jegliche Art von Wicklung geeignet sein.

Die Lösung der gestellten Aufgabe gelingt durch folgende  
25 Merkmale:

- Ständerzähne, die einzeln oder blockweise zusammengesetzt ein Ständerblechpaket bilden.
- Vorgefertigte Spulen als zu Zahnpulnen entartete phasenreine Bruchlochwicklungen.
- 30 • mit Spulen bestückten Ständerzähnen, welche Spulen am jeweiligen Ständerzahn und/oder Ständerblechpaket fixiert sind.

Durch die Verwendung von Zahnpulsen in Verbindung mit einzelnen oder blockweise verbundenen Ständerzähnen, kann der Linearmotor modular aufgebaut und bei Bedarf durch weitere Module ergänzt werden. Dabei sind die Ständerzähne oder die Module 5 durch nut- und federähnliche Verbindungsarten mechanisch und magnetisch gekoppelt. Die Fixierung der Zahnpulsen mit den Statorzähnen kann stoffschlüssig erfolgen, so daß damit gleichzeitig eine Imprägnierung der Zahnpulsen erfolgt. Die stoffschlüssige Verbindung der Zahnpulsen mit den Statorzähnen 10 führt während des Herstellungsvorganges zu einer gegenüber herkömmlichen Herstellungsarten von Linearmotoren enormen Zeitersparnis. Ebenso kann die Fixierung reib- oder formschlüssig erfolgen, z. B. durch schwabenschwanzartig ausgebildete Zahnkopfelemente. Die Zahnkopfelemente selbst, können 15 geblecht oder ganzstückig ausgeführt sein, wobei die ganzstückig ausgeführten Zahnkopfelemente aus einem Eisenkompositwerkstoff bestehen.

Durch eine vorteilhafte Ausbildung der Erfindung in drei vorzugsweise gleiche Strangmodule mit jeweils drei Zahnpulsen, kann für einen dreiphasigen Netzanschluß die Polpaarzahl von acht oder zehn eingestellt werden. Da aus Gründen der magnetischen Ausnutzung die Spulenweite etwa einer Polteilung und damit die Nutenzahl ungefähr der Polzahl entsprechen sollte, 20 ergibt sich bei einem dreisträngigen Linearmotor mit neun Zähnen demzufolge eine nutzbare Grundpolzahl von acht oder zehn. Die gewünschte Grund-Polzahl wird von einem vorzugsseien permanentmagneterregten Reaktionsteil des Linearmotors wiederholt.

25 In einer schematisch dargestellten Zeichnung wird die Erfindung näher erläutert. Es zeigen:

FIG 1 Einzelne miteinander verbundene Statorzähne mit Zahnpulsen,

FIG 2 Prinzipschaltbild eines Wicklungsstranges,

FIG 3 Längsschnitt eines Stators bestehend aus neun Nuten und drei Strangmodulen.

5 FIG 1 zeigt einzelne geblechte Statorzähne 1 eines bewegbaren Kurzstators mit einlegbaren Zahnpulnen 2, die reibschlüssig oder durch schwabenschwanzartig ausgebildete Verbindungen 3 der Statorzahnhüße 4 befestigt sind. Eine Fixierung der Zahnpulnen 2 kann auch durch Nutverschluteile 20 erreicht werden.

10 Eine stoffschlüssige Verbindung 5 der Zahnpule 2 mit dem Statorzahn 1 dient außerdem der Imprägnierung der Zahnpule 2. Die Imprägnierung umfaßt nicht die Stirnseite 11 des Statorzahnes 1, die einem nicht näher dargestellten Rotor gegenüberliegt.

15 Die einzelnen Statorzähne 1 können durch Nut- und Federverbindungen 6 oder auch andere allgemein bekannte Verbindungs-techniken modular aneinandergereiht werden. Durch die mechanische Aneinanderreihung 6 der Statorzähne 1 ergibt sich ein 20 magnetisches Rückflußjoch.

FIG 2 zeigt das Prinzipschaltbild eines Wicklungsstranges 7 aus Sicht des nicht näher dargestellten Rotors mit in Reihe geschalteten Zahnpulnen 2, die durch Stoffschluß 5 an den 25 Ständerzähnen 1 befestigt sind. Die dem Rotor zugewandten Stirnseiten 11 der Ständerzähne 1 sind frei von Imprägnierma-terialien. Die Ständerzähne 1 dieses Wicklungsstranges 7 sind entweder wie in Figur 1 zusammengesetzt, oder die Blech-schnitte bilden "dreizähnige" Gebilde 8. Die ein- bzw. drei-30 zähnigen Module eignen sich somit für einen dreiphasigen elektrischen Aufbau L<sub>1</sub>, L<sub>2</sub>, L<sub>3</sub>. Der Sternpunkt eines derartigen dreiphasigen Aufbaus ist mit 21 gekennzeichnet. Die Energie-zufuhr auch während der Linearbewegung des Kurzstators er-folgt über nicht dargestellte Kabelschleppen.

FIG 3 zeigt einen bewegbaren Kurzstator mit neun Nuten und drei Strangmodulen 8, dessen Ständerzähne 1 jeweils ein dreizähniges Gebilde 8 darstellen und dessen Zahnspulen 2 gemäß der in FIG 2 aufgezeigten vorzugsweise auch nachträglich durchführbaren und demzufolge auch bei Bedarf veränderbaren Verschaltung verbunden sind. Diese Ausführungsform gestattet einen dreiphasigen Netzanschluß L<sub>1</sub>, L<sub>2</sub>, L<sub>3</sub> mit guter Ausnutzung des magnetischen Materials, da die Nutenzahl "neun" ungefähr der Polzahl "acht" oder "zehn" entspricht.

## Schutzzansprüche

1. Linearmotor, mit folgenden Merkmalen.
  - a) Ständerzähne (1), die einzeln oder blockweise zusammenge-  
5 setzt ein Ständerblechpaket bilden,
  - b) vorgefertigte Spulen als zu Zahnpulnen (2) entarteten pha-  
senreinen Bruchlochwicklungen,
  - c) mit Spulen bestückten Ständerzähnen, welche Spulen am je-  
weiligen Ständerzahn (1) und/oder Ständerblechpaket fi-  
10 xierte sind.
2. Linearmotor nach Anspruch 1, dadurch ge-  
kennzeichnet, daß sich das gesamte Ständer-  
blechpaket aus abschnittsweise mechanisch und magnetisch ver-  
15 bundenen Ständerzähnen (1) zusammensetzt, die blockweise je-  
weils ein elektrisch und mechanisch unabhängiges Strangmodul  
(8) bilden.
3. Linearmotor nach Anspruch 2, dadurch ge-  
20 kennzeichnet, daß die Zahnpulnen (2) jedes  
Strangmoduls (8) in Reihe geschaltet sind und daß die in Rei-  
he geschalteten Zahnpulnen (2) mit den Ständerzähnen (1)  
stoffschlüssig und/oder durch Ständerzahlfüße (4) oder Nut-  
verschlußteile (20) reibschlüssig und/oder formschlüssig ver-  
25 bunden sind.
4. Linearmotor nach Anspruch 3, dadurch ge-  
kennzeichnet, daß das Ständerblechpaket aus  
drei Strangmodulen (8) mit neun Nuten und den darin fixier-  
30 ten, je Strang in Reihe geschalteten Zahnpulnen (2) besteht.

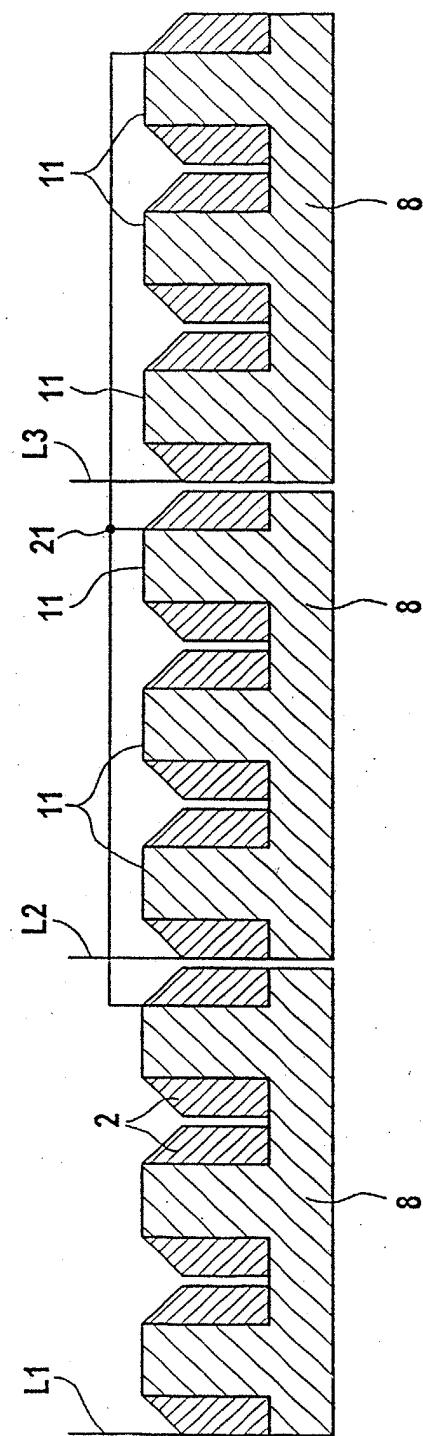


FIG 3

123597

97 G 36-3

H02K 41/102

1/2

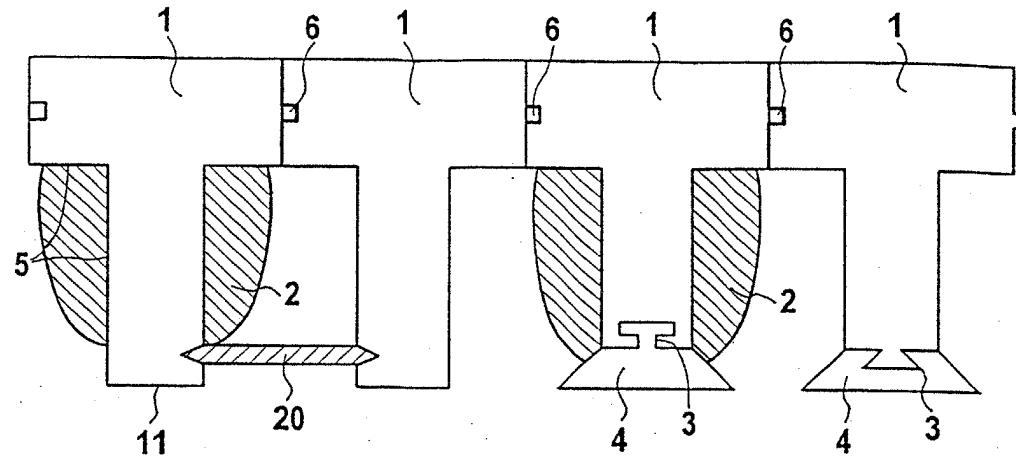


FIG 1

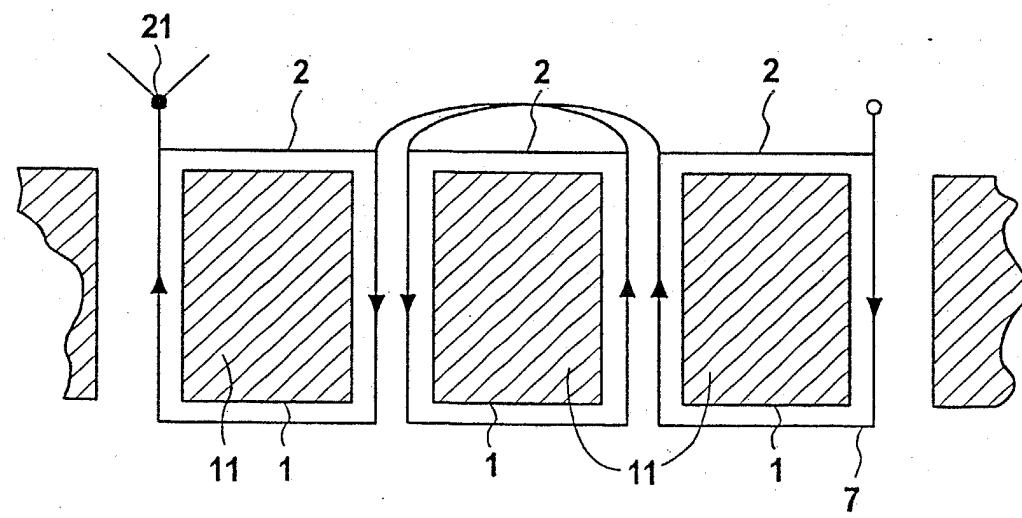


FIG 2